

KUKA机器人培修教材

1.KCP讲解

2.菜单介绍

3.程序存储与拷贝

4.零点校正

5.坐标系讲解

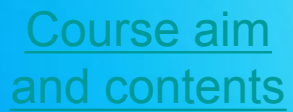
6.TCP建立

7.程序编程

8.SPS编程

机器人教程网

www.robotjc.com

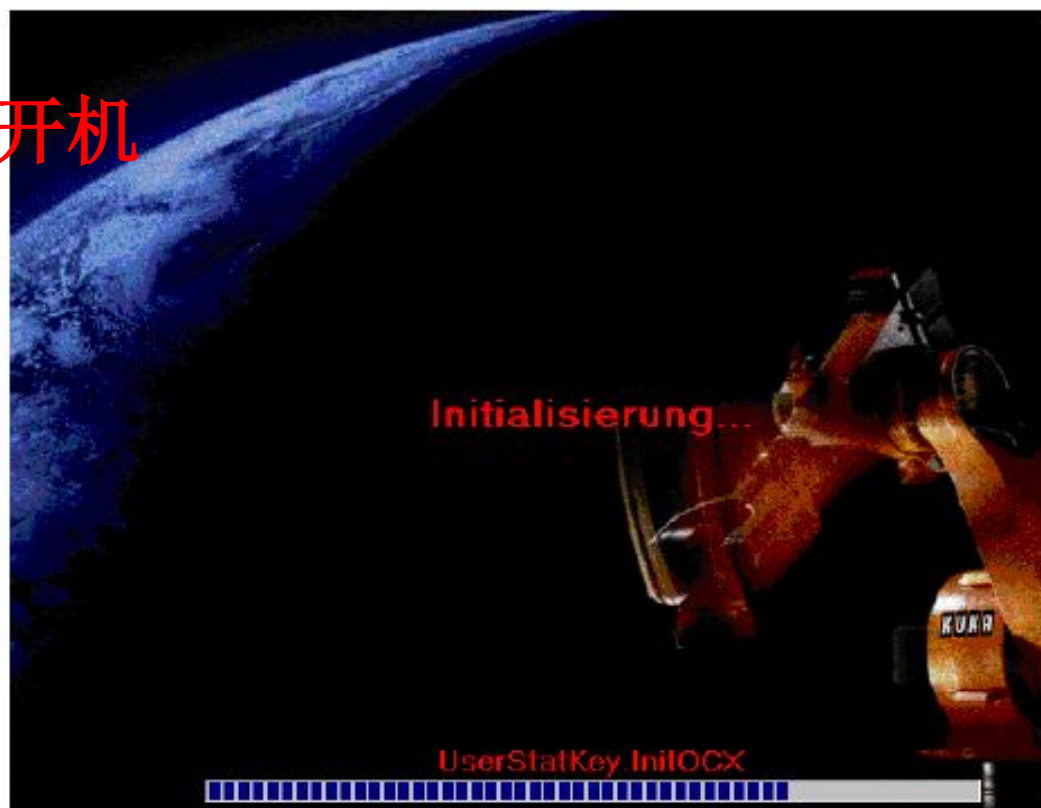


KUKA机器人基本操作

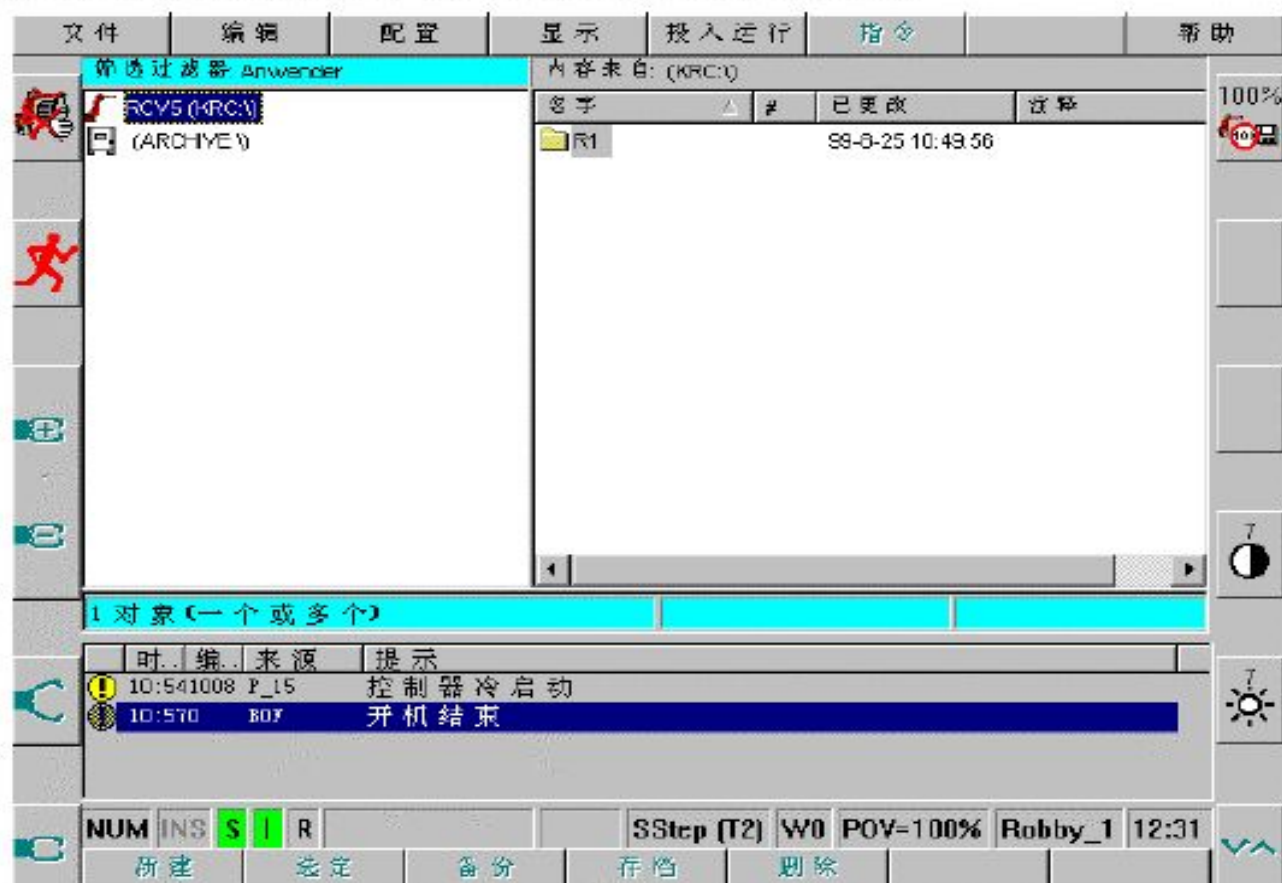


通过接通在控制柜上的主开关后，计算机部分开始起动（装入）操作系统及控制软件。这个装入过程持续数分钟并在 VKCP 的显示屏上以条形的形式显示。

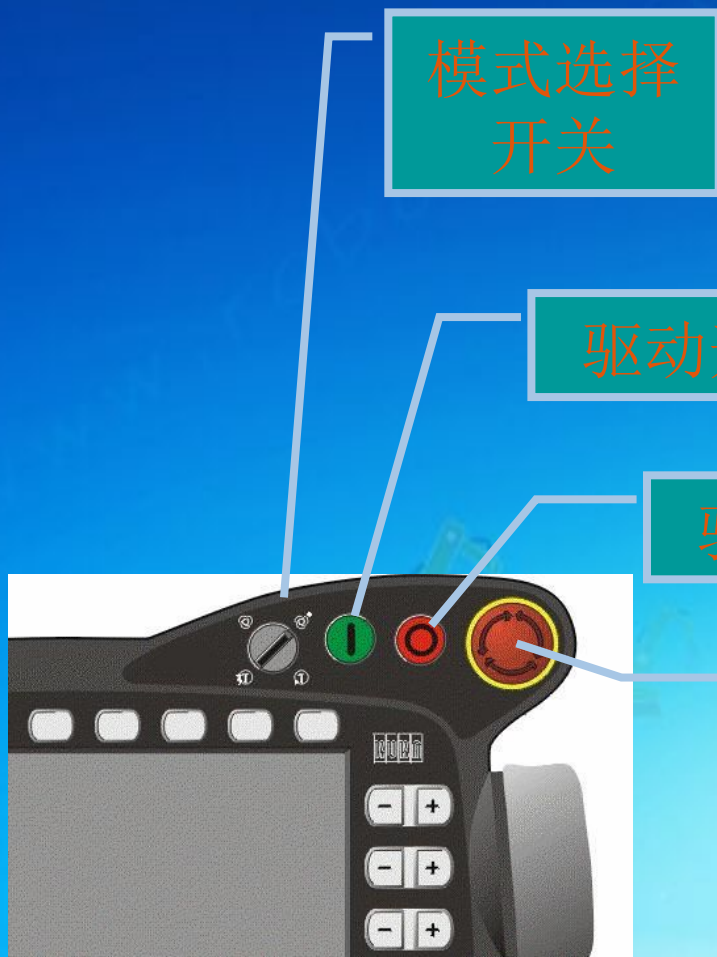
控制器开机



接着显示屏显示用于建立、选择和执行程序的资源管理器：







模式选择
开关

驱动开

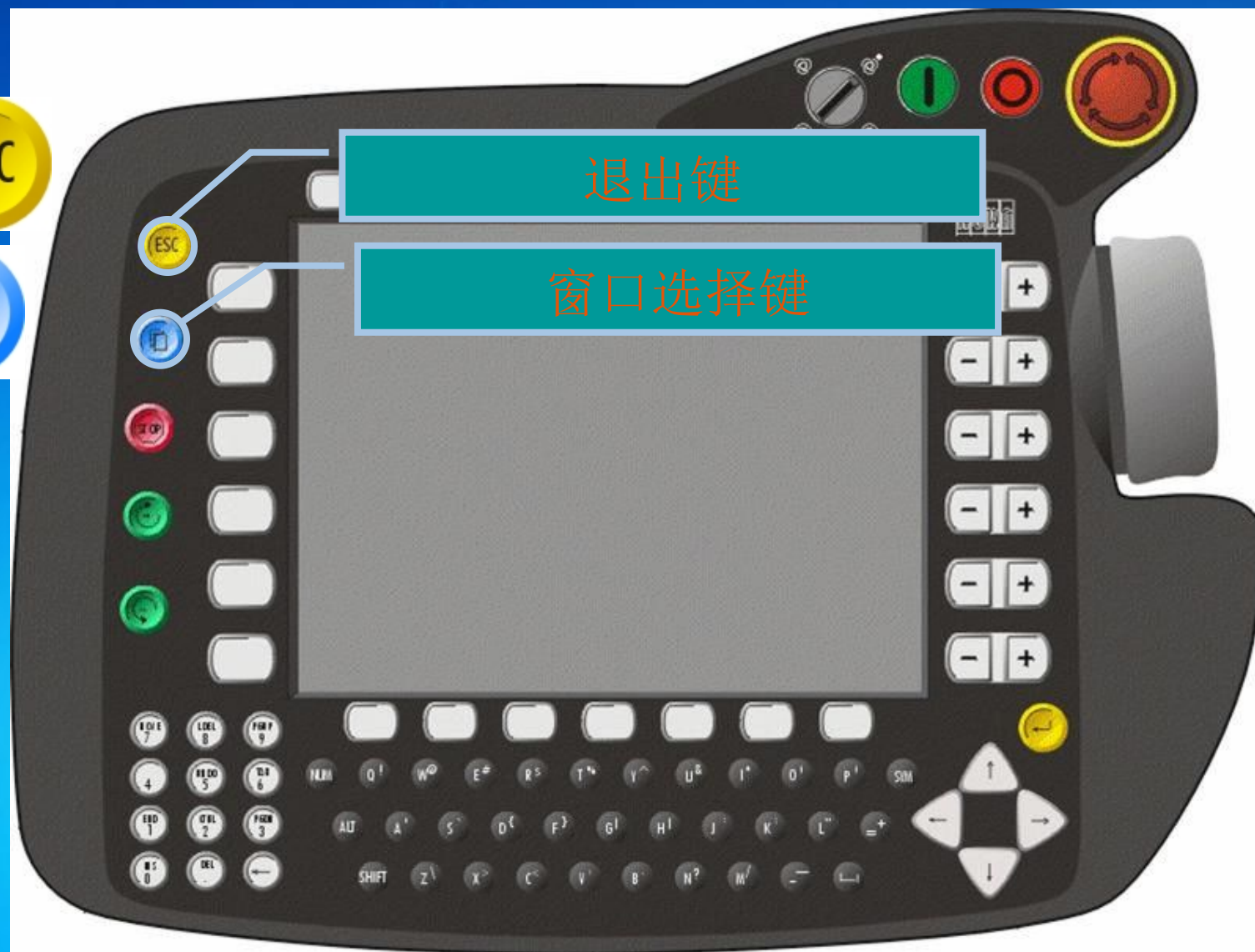
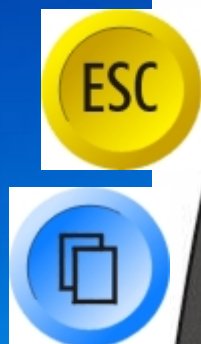
驱动关

急停



自动

手动



退出键

窗口选择键

File Program Configure Monitor Setup Commands Technology Help

```
1 ;EXT EXAMPLE1 ( )
2 ;EXT EXAMPLE2 ( )
3 ;EXT EXAMPLE3 ( )
4
5 INIT
6 BAS INI
7 CHECK HOME
8 PTP HOME Up1= 100 % DEFAULT
9 AUTOE
10 L00
11 P PGNO_GET,
12 DMY[],0,
13 SWITCH PGNO ; Select with
14 Programnumber
15 CASE 1
16 P00 (#EXT_PGNO,
17 #PGNO_ACKN,DMY[],0 ) ; Reset
18 Progr.No.-Request
```

程序窗

状态窗

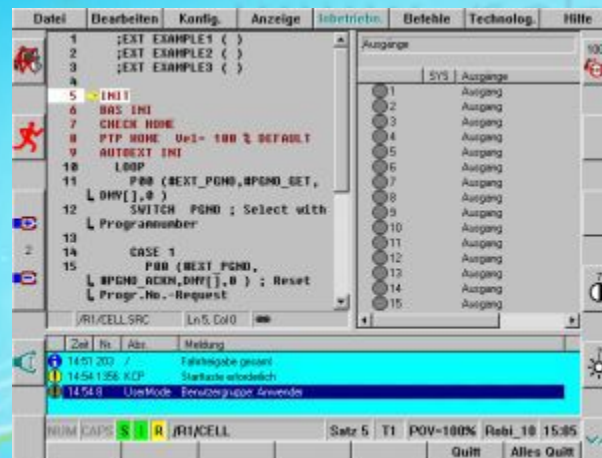
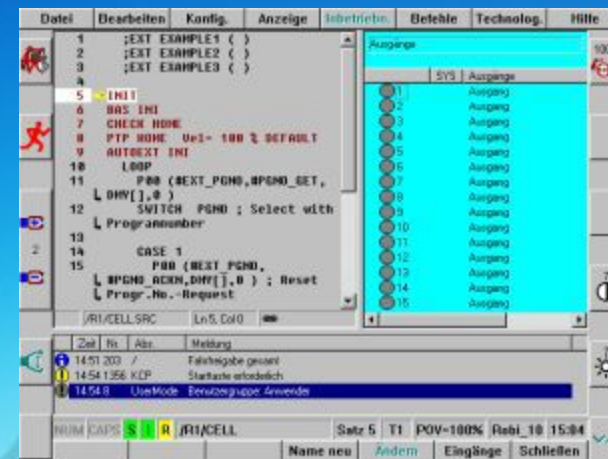
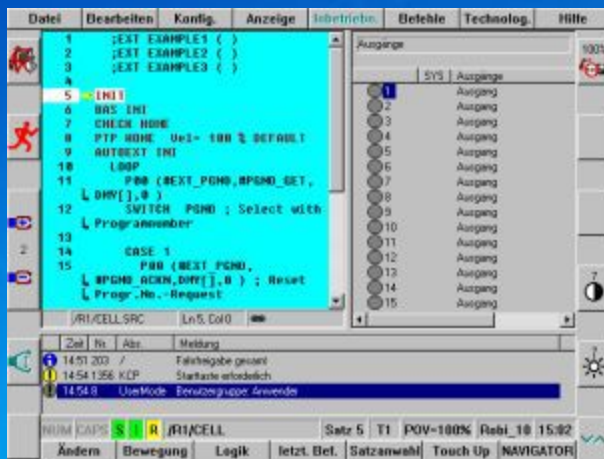
Output	100%	
SYS	SIM	Output
1		Output
2		Output
3		Output
4		Output
5		Output
6		
7		
8		Output
9		Output
10		Output
11		Output
12		Output
13		Output
14		Output
15		Output

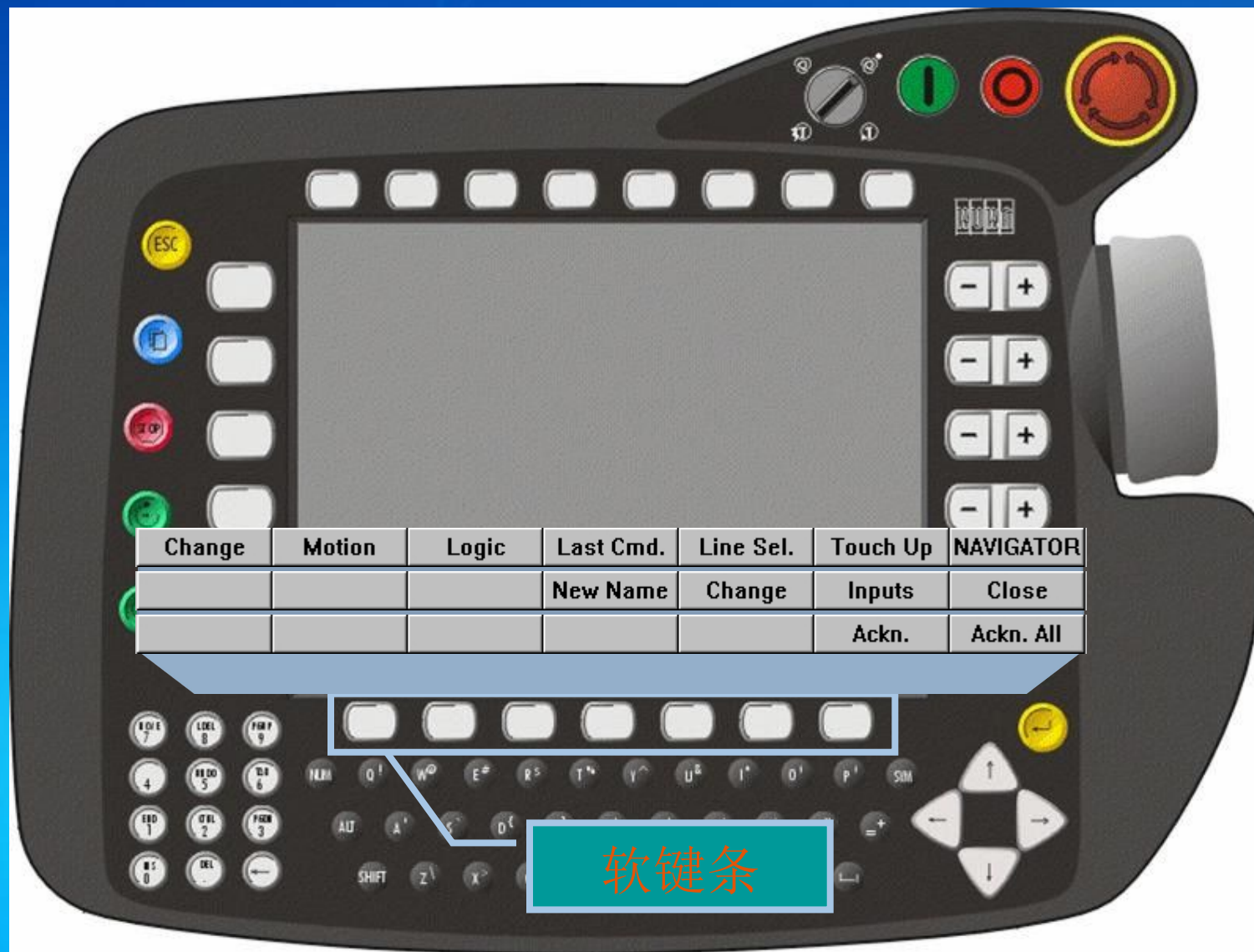
Time	no.	Source	Message
07:24	1008	C	
07:26	0	TPUSER	Ir
07:26	38	BOF	P
09:37	1356	HPU	Start key required

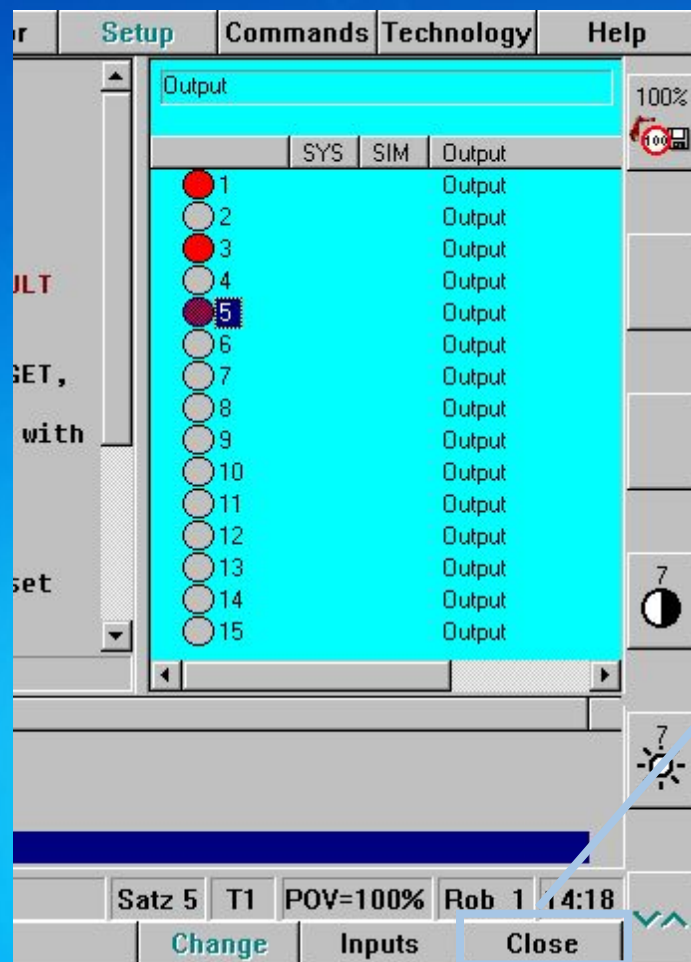
信息窗

NUM CAPS S I R /R1/CELL Satz 5 T1 POV=100% Rob_1 14:18

Change Inputs Close







关闭



确认



说明性提示

- 例如按下某个不允许的键后，给使用者一个说明



状态性提示

- 提示设备状态，该状态致使控制器发生反映（例如急停）



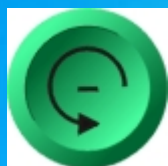
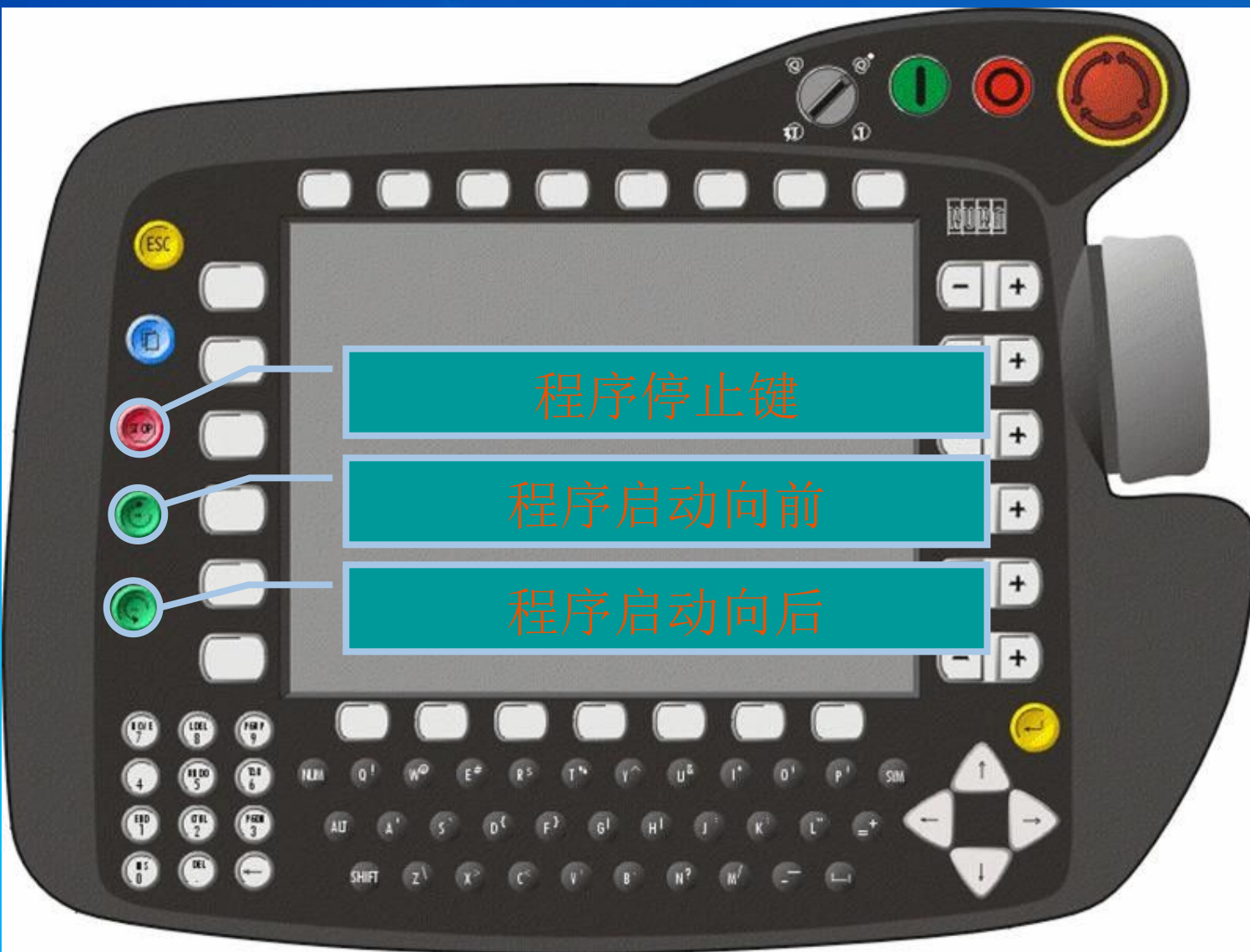
确认性提示

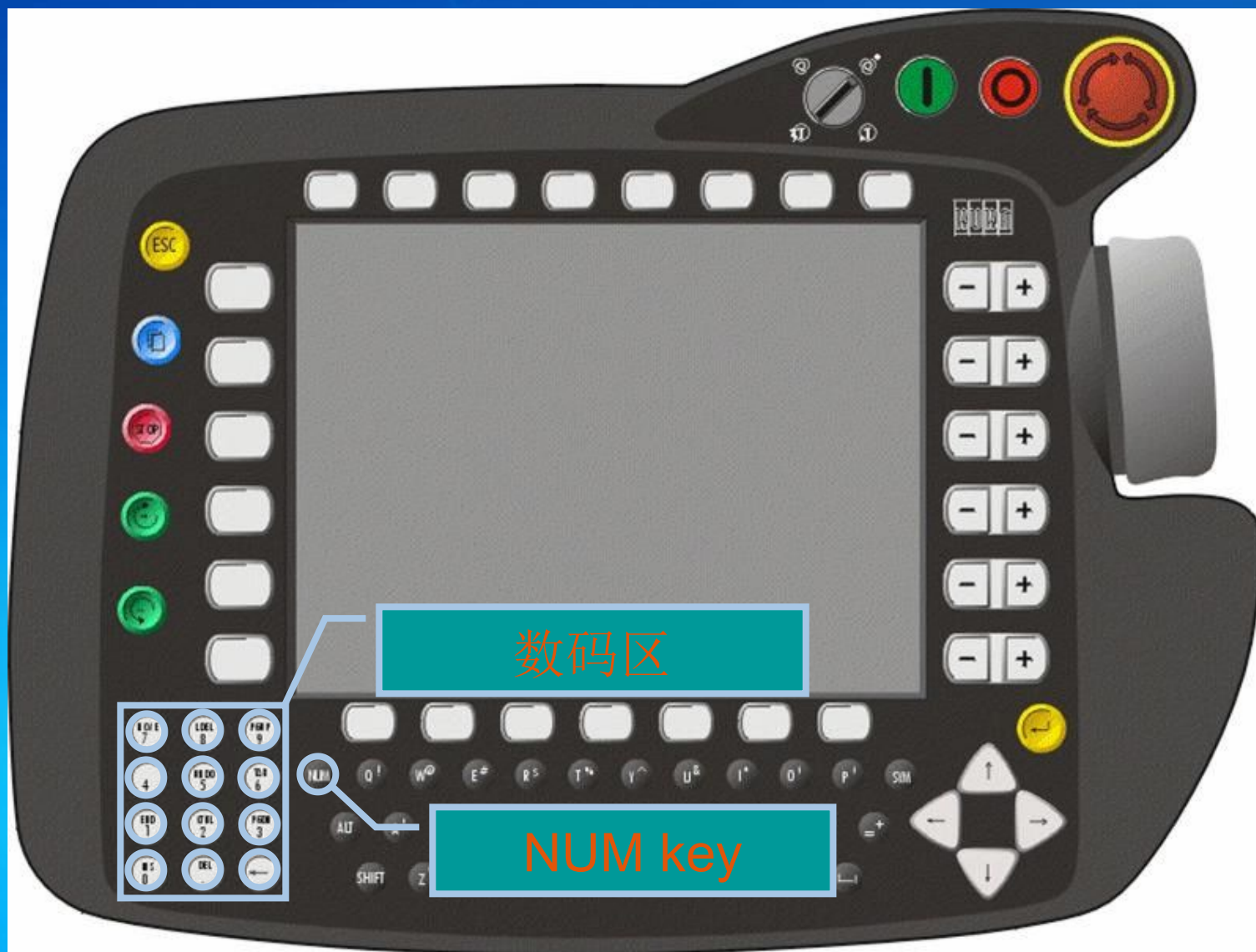
- 它标注某种必须被识别并确认的情况



对话 信息

- 要求使用者确认，“是”或者“否”





HOME

Jumps to the beginning of the line in which the edit cursor is positioned.

UNDO

Cancels the last entry.

END

Jumps to the end of the line in which the edit cursor is positioned.

INS

Switches between insert and overwrite modes.

LDEL

Deletes the line in which the edit cursor is positioned.

PGUP

Moves one screen towards the beginning of the file.

TAB

Tab jump

PGDN

Moves one screen towards the end of the file.

CTRL

Control key

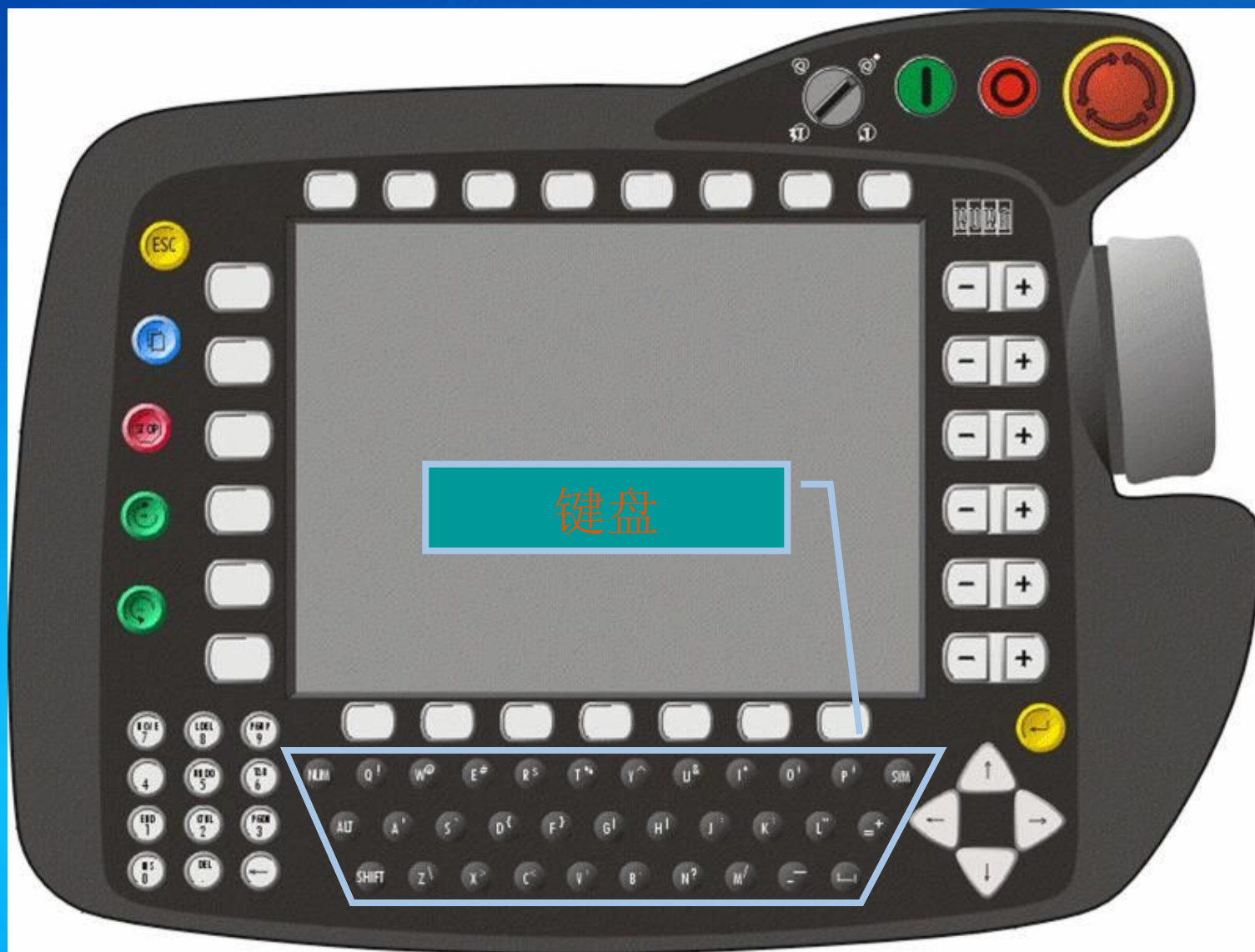
Arrow

Backspace key; deletes the character to the left of the edit cursor.

DEL

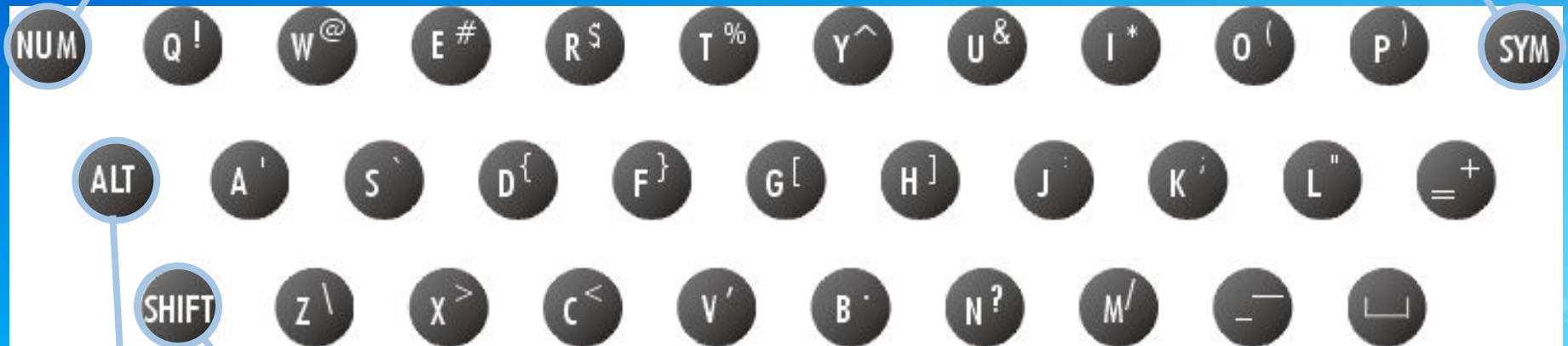
Deletes the character to the right of the edit cursor.





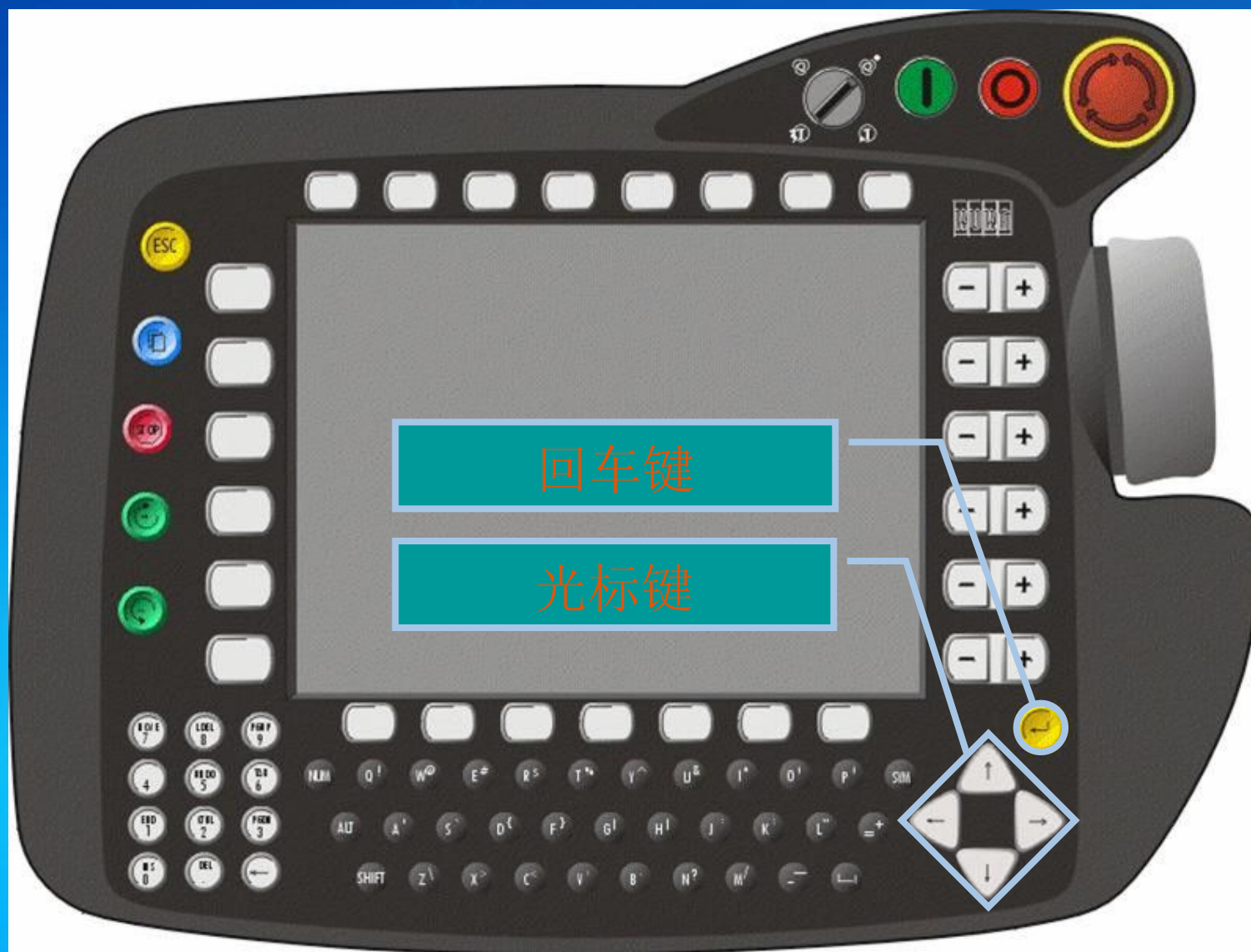
NUM key

SYM key

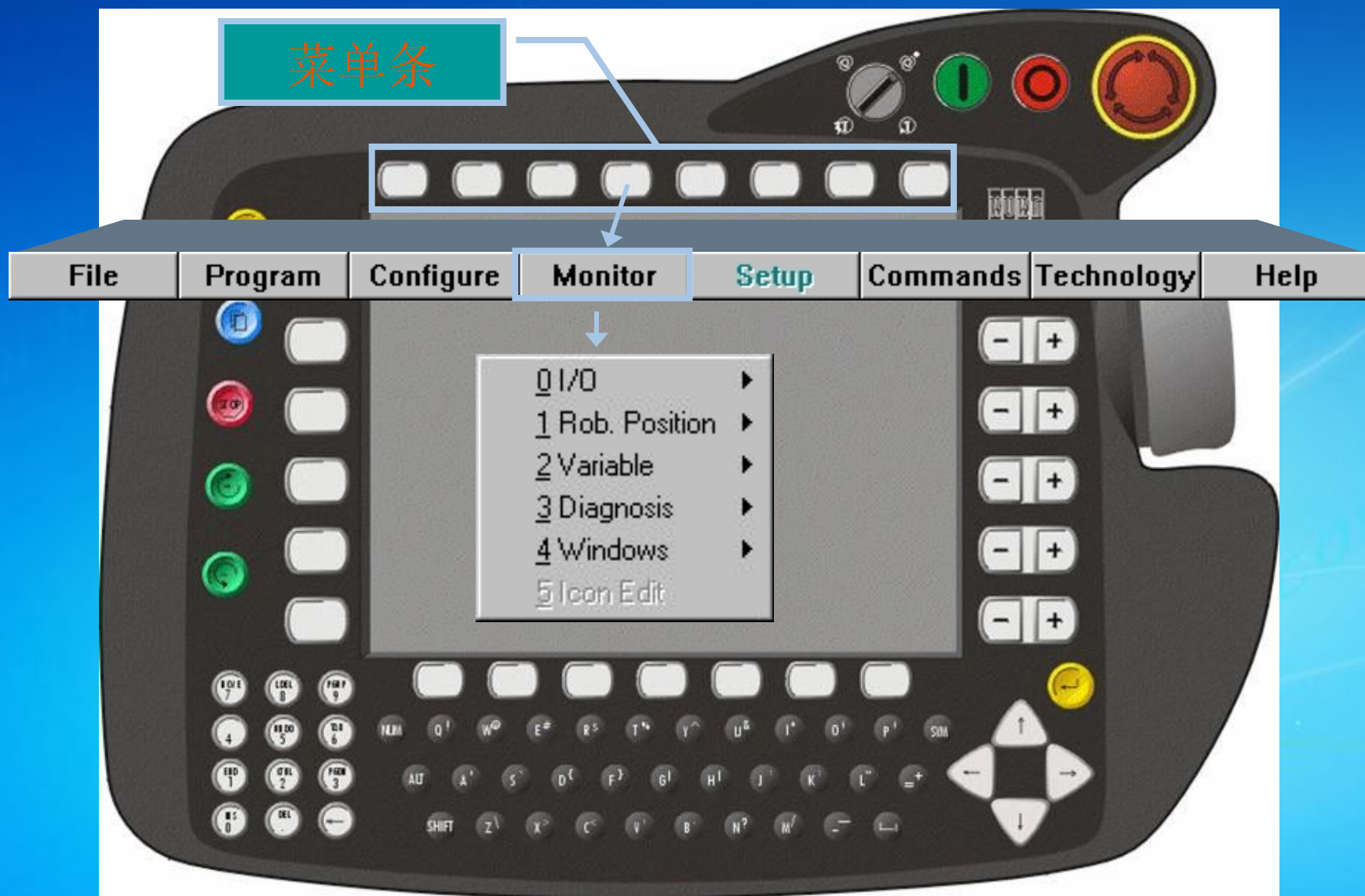


SHIFT key

ALT key

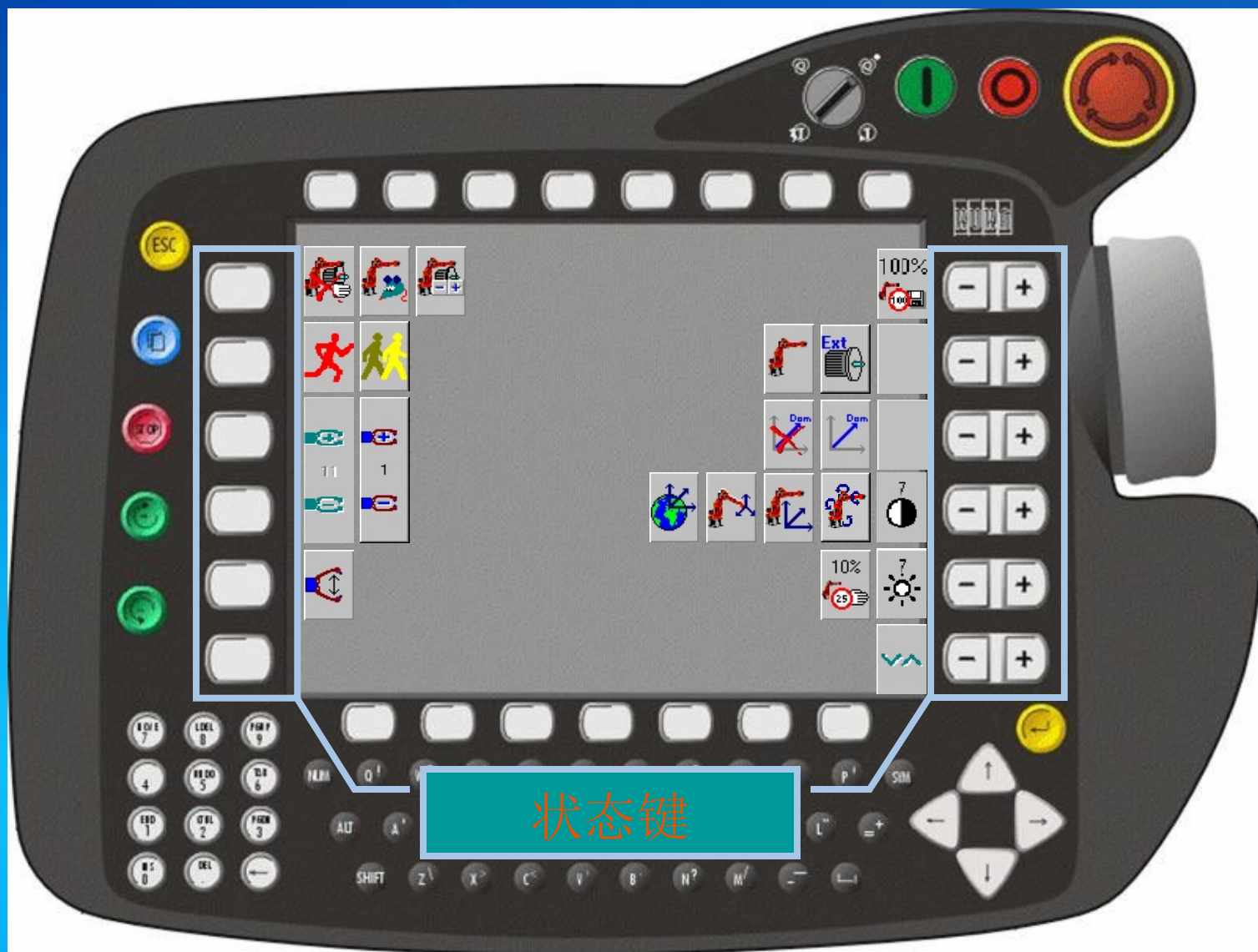


菜单条



机器人教程网
www.robotjc.com



可以输入数字

时间

机器人名称

NUM	CAPS	S		R	PROG_02	Line 1	T1	HOV=10%	Rob_1	12:42 PM
-----	------	---	--	---	---------	--------	----	---------	-------	----------

选择的程序

当前程序行

手动进程速度

T1模式

NUM	CAPS	S	I	R	PROG_02	Line 1	T1	HOV=10%	Rob_1	12:42 PM
-----	------	---	---	---	---------	--------	----	---------	-------	----------



各驱动装置未准备就绪



各驱动装置准备就绪



解释程序取消



解释程序停止



解释程序运行

NUM	CAPS	S	I	R			T1	POV=100%	Robi_10	15:38
-----	------	---	---	---	--	--	----	----------	---------	-------

R

灰色： 没有选定工作程序。

R

黄色： 句子指针位于选定工作程序第一行。

R

绿色： 工作程序正在运行。

R

红色： 选定并启动了的工作程序停下。

R

黑色： 句子指针位于选定工作程序最后一行。

VKCP 的背面

